



# *Ministero delle infrastrutture e della mobilità sostenibili*

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE  
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE

## DIVISIONE 2

VISTO l'art. 45 del decreto legislativo 30 aprile 1992, n. 285, recante "Nuovo Codice della Strada", e successive modificazioni, di seguito anche "Codice della Strada", che disciplina l'approvazione od omologazione da parte del Ministero delle infrastrutture e della mobilità sostenibili dei dispositivi atti all'accertamento e al rilevamento automatico delle violazioni alle norme di circolazione, previo accertamento delle caratteristiche geometriche, fotometriche, funzionali, di idoneità e di quanto altro necessario;

VISTO l'art. 192 del D.P.R. 16 dicembre 1992, n. 495, recante "Regolamento di esecuzione e di attuazione del Nuovo Codice della Strada", e successive modificazioni, che disciplina le procedure per l'approvazione e omologazione;

VISTO l'art. 142 del Codice della Strada, che disciplina i limiti di velocità;

VISTO l'art. 201 del Codice della Strada, che disciplina la notificazione delle violazioni, ed in particolare il comma 1-bis che elenca sotto le lettere da a) a g-ter) i casi in cui non è necessaria la contestazione immediata della violazione, ed i commi 1-ter ed 1-quater che prevedono che per i casi sotto le lettere b), f), g) e g-bis), del comma 1-bis), non è necessaria la presenza degli organi di polizia stradale qualora l'accertamento avvenga mediante rilievo con appositi dispositivi o apparecchiature debitamente omologate o approvate;

VISTO l'art. 345 del D.P.R. 16 dicembre 1992, n. 495, e successive modificazioni, che fissa i requisiti generali delle apparecchiature e mezzi di accertamento dell'osservanza dei limiti di velocità;

VISTO il D.M. n. 282, in data 13 giugno 2017, recante "Procedure per l'approvazione dei rilevatori di velocità e per le verifiche periodiche di funzionalità e taratura. Modalità di segnalazione delle postazioni di controllo sulla rete stradale";

CONSIDERATO che in data 4 aprile 2016 è entrata in vigore la norma UNI 10772:2016 "Sistemi di Trasporto Intelligenti - Sistemi per l'elaborazione delle immagini video atti al riconoscimento delle targhe", applicata a tutti i sistemi di identificazione basati sul riconoscimento automatico delle targhe dei veicoli, ai fini dell'accertamento delle violazioni al codice della strada;

VISTO il decreto ministeriale n. 5240, in data 31 agosto 2017, con il quale è stato approvato il dispositivo denominato "Velocar Red&Speed EVO M" per la rilevazione delle infrazioni ai limiti massimi di velocità media e puntuale, anche con riprese frontali con oscuramento del parabrezza dei veicoli in infrazione, della società Velocar S.r.l., con sede legale in Via Mazzini, 55c - Castiglione delle Stiviere (MN);



# *Ministero delle infrastrutture e della mobilità sostenibili*

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE  
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE

DIVISIONE 2

VISTA la richiesta della società Velocar S.r.l., con sede legale in Via Mazzini, 55c - Castiglione delle Stiviere (MN), presentata in data 18 giugno 2020, integrata con deposito in data 24 marzo 2021 e successivamente ripresentata in data 15 giugno 2021, con la quale detta società ha chiesto l'estensione del dispositivo "Velocar Red & Speed EVO M" ad una nuova versione, denominata "VRS EVO-M", nel modello "VRS-EVO-T12-5-R", che si caratterizza per l'adozione di: una nuova telecamera bianco e nero "V01035" da 12,3 MP dedicata alla lettura targhe, sia con lunghezza della distanza focale da 35 mm sia da 50 mm, in sostituzione delle precedenti "V00036" e "V00449" da rispettivamente 4,2 MP e 9,2 MP; una nuova telecamera di contesto a colori "V00925" da 5 MP in sostituzione della precedente "V00080" da 4,2 MP; una nuova scheda di elaborazione e di controllo "V00944" in sostituzione della precedente "V00042";

VISTA la nota del 25 giugno 2021 con la quale la società Velocar S.r.l. ha trasmesso le integrazioni richieste, tra cui il "Manuale di installazione ed utilizzo" (versione 1.3), emesso in data 20 maggio 2021, del dispositivo, di seguito indicato anche, per brevità, come "manuale del dispositivo";

VISTI i rapporti delle prove eseguite sul dispositivo ai sensi della norma UNI 10772:2016 presso laboratorio accreditato e, in generale, la documentazione tecnica depositata;

VISTO il decreto del Presidente del Consiglio dei Ministri del 23 dicembre 2020 n. 190 che regola l'organizzazione del Ministero delle infrastrutture e della mobilità sostenibili;

VISTA la direttiva del Capo Dipartimento per i trasporti e la navigazione n. 192 del 26 luglio 2021 con la quale i Direttori delle divisioni della Direzione Generale per la sicurezza stradale sono stati delegati temporaneamente a firmare alcune tipologie di provvedimenti, tra cui i decreti di omologazione/approvazione di dispositivi e/o sistemi di regolazione e controllo della circolazione, e relativi decreti di estensione;

## **D E C R E T A**

### *Articolo 1* *(Approvazione)*

1. L'approvazione del dispositivo per il rilevamento automatico delle infrazioni ai limiti di velocità massima puntuale e media, denominato "Velocar Red & Speed EVO M", prodotto dalla società Velocar S.r.l., con sede legale in Via Mazzini, 55c - Castiglione delle Stiviere (MN), è estesa ad una nuova versione denominata "**VRS EVO-M**", di seguito indicato anche, per brevità, come "dispositivo", nelle seguenti configurazioni:



# *Ministero delle infrastrutture e della mobilità sostenibili*

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE  
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE

## DIVISIONE 2

- “VRS-EVO-T12-5-R” con ottica da 35 mm;
  - “VRS-EVO-T12-5-R” con ottica da 50 mm.
2. Il dispositivo dovrà essere utilizzato in base alle caratteristiche tecniche, classi prestazionali e limiti funzionali, indicati negli articoli seguenti.
  3. Rimangono invariate le prescrizioni del decreto dirigenziale n. 5240 del 31 agosto 2017.

### *Articolo 2*

*(Classi prestazionali e limiti funzionali della funzione di riconoscimento targhe)*

1. Il dispositivo, in base ai risultati delle prove base ed estese effettuate in laboratorio ai sensi della norma UNI 10772:2016, eseguite con le distanze focali dell’ottica della fotocamera in bianco e nero sia da 35 sia da 50 mm, è in grado di riconoscere, alle velocità di movimentazione delle targhe pari a 50 e 70 km/h, in condizioni di traffico canalizzato e non canalizzato, nelle condizioni ambientali diurne e notturne, le targhe delle diverse tipologie di veicoli (posteriori autoveicoli - formati A e B, anteriori autoveicoli, motoveicoli e ciclomotori), previste dagli articoli 250 e 258 del D.P.R. n. 495/92, con le seguenti classi di accuratezza:
  - a) targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
  - b) targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A;
  - c) targhe anteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A;
  - d) targhe di motoveicoli e ciclomotori: classe A;
2. Il dispositivo, con le distanze focali dell’ottica della fotocamera in bianco e nero da 35 e da 50 mm, ha effettuato prove estese per velocità superiori a quella base, ai sensi della norma UNI 10772:2016, ed è risultato in grado di riconoscere, alla velocità di 230 km/h in classe A, le targhe posteriori e anteriori degli autoveicoli e dei motoveicoli.
3. Il dispositivo, con le distanze focali dell’ottica della fotocamera in bianco e nero da 35 e da 50 mm, è stato sottoposto a prove funzionali su strada nelle condizioni ambientali diurne e notturne, eseguite da laboratorio accreditato, atte a validare la modalità di funzionamento *free-run*.
4. Il dispositivo, con la distanza focale dell’ottica della fotocamera in bianco e nero da 35 mm, è in grado di svolgere le funzioni, ai sensi della norma UNI 10772:2016, con i seguenti limiti geometrici nel caso di rilevamento autoveicoli, motoveicoli e ciclomotori:
  - a) distanza massima effettiva tra sistema di ripresa e targa: 34,00 m;
  - b) altezza massima da terra dell’unità di ripresa: 7,50 m;



# *Ministero delle infrastrutture e della mobilità sostenibili*

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE  
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE

## DIVISIONE 2

- c) disassamento laterale massimo tra il sistema di ripresa e la mezzeria della corsia/carreggiata da controllare: 10,60 m;
  - d) angolo massimo di deformazione prospettica: 18,6°;
  - e) larghezza massima del campo di riconoscimento a 0 lx: 11,20 m;
  - f) profondità del campo di riconoscimento a 0 lx: 7,00 m.
5. Il dispositivo, con la distanza focale dell'ottica della fotocamera in bianco e nero da 50 mm, è in grado di svolgere le funzioni, ai sensi della norma UNI 10772:2016, con i seguenti limiti geometrici nel caso di rilevamento autoveicoli, motoveicoli e ciclomotori:
- a) distanza massima effettiva tra sistema di ripresa e targa: 33,50 m;
  - b) altezza massima da terra dell'unità di ripresa: 7,50 m;
  - c) disassamento laterale massimo tra il sistema di ripresa e la mezzeria della corsia/carreggiata da controllare: 8,70 m;
  - d) angolo massimo di deformazione prospettica: 15,5°;
  - e) larghezza massima del campo di riconoscimento a 0 lx: 7,50 m;
  - f) profondità del campo di riconoscimento a 0 lx: 7,00 m.
6. Il dispositivo, con la distanza focale dell'ottica della fotocamera in bianco e nero da 35 mm, è in grado di monitorare al massimo tre corsie, compatibilmente con la larghezza massima di riconoscimento a 0 lx e, pertanto, nel caso di utilizzo su un numero superiore di corsie, dovrà essere previsto più di un dispositivo, compatibilmente con i limiti geometrici elencati nel comma 4 del presente articolo.
7. Il dispositivo, con la distanza focale dell'ottica della fotocamera in bianco e nero da 50 mm, è in grado di monitorare al massimo due corsie, compatibilmente con la larghezza massima di riconoscimento a 0 lx e, pertanto, nel caso di utilizzo su un numero superiore di corsie, dovrà essere previsto più di un dispositivo, compatibilmente con i limiti geometrici elencati nel comma 5.

## *Articolo 3*

### *(Installazione ed esercizio)*

1. Le condizioni d'installazione dei dispositivi, che saranno prodotti in base alla presente approvazione, dovranno corrispondere a quanto indicato nel manuale del dispositivo, conforme alla copia depositata presso questo Ministero, al fine di evitare modifiche che possano compromettere o alterare la funzionalità del dispositivo approvato.



# *Ministero delle infrastrutture e della mobilità sostenibili*

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE  
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE

## DIVISIONE 2

2. I dispositivi dovranno essere utilizzati in base a quanto indicato nel manuale del dispositivo.
3. Il dispositivo deve essere sottoposto a verifiche periodiche di funzionalità e di taratura con cadenza almeno annuale, secondo quanto previsto dal D.M. 282/2017.

### *Articolo 4*

#### *(Produzione e commercializzazione)*

1. I dispositivi, che saranno prodotti e distribuiti in base alla presente approvazione, dovranno essere conformi alla documentazione tecnica e al prototipo depositato presso questo Ministero, e dovranno riportare indelebilmente gli estremi del decreto dirigenziale n. 5240 del 31 agosto 2017 e del presente decreto, nonché il nome del fabbricante, il modello e la configurazione del dispositivo, e la distanza focale dell'ottica della fotocamera in bianco e nero.
2. I dispositivi, che saranno prodotti e distribuiti in base alla presente approvazione, dovranno essere commercializzati unitamente al manuale del dispositivo, che si applica, nei limiti e alle condizioni contenuti nel presente decreto, per quanto non in contrasto.
3. Non è consentito apportare alcuna modifica al dispositivo in assenza di eventuali specifiche modifiche del presente decreto.

IL DIRETTORE DELLA DIVISIONE  
(Ing. Silverio Antoniazzi)